机器学习与数学基础知识

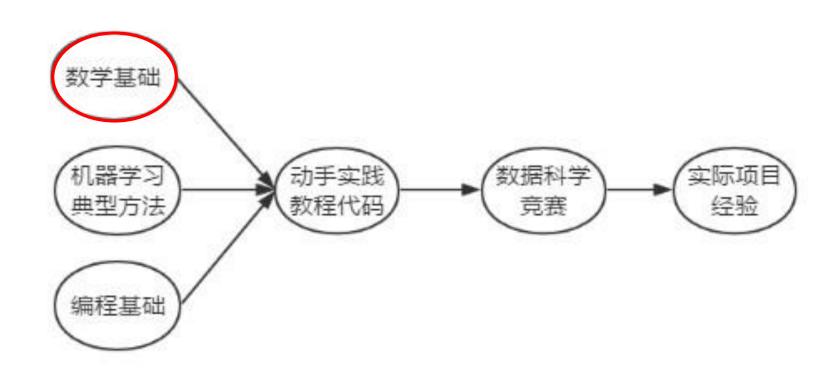
七月在线 龙老师 2016年7月9日

自我介绍

- □龙老师
 - 数年互联网经验,专注ML/DM, <u>博客</u>: CSDN
 - 现在某厂负责海量数据下的用户画像和智能营销相关项目
- □ 项目经验:
 - 用户画像、智能营销策略
 - 网络安全机器学习
 - 自然语言处理相关项目



机器学习路线图



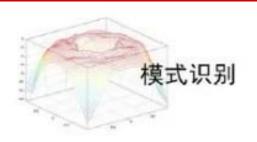


主要内容

- □ 机器学习基础
 - 机器学习的分类与一般思路
- □ 微积分基础
 - 泰勒公式、导数与梯度
- □ 概率与统计基础
 - 概率公式、常见分布、常见统计量
- □ 线性代数基础
 - 矩阵乘法的几何意义



机器学习













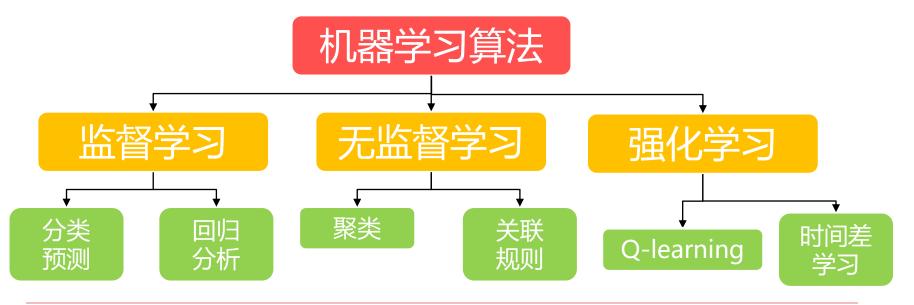


机器学习



机器学习分类

- □ 监督学习:例如用户点击/购买预测、房价预测
- □ 无监督学习:例如邮件/新闻聚类
- □ 强化学习:例如动态系统以及机器人控制





julyedu.com

监督学习



监督学习算法:训练/学习



监督学习



监督学习算法:预测



无监督学习

训练集

无监督学习算法

特征1

特征n

领型 袖长 材质

圆领 长袖 全棉

圆领 短袖 全棉

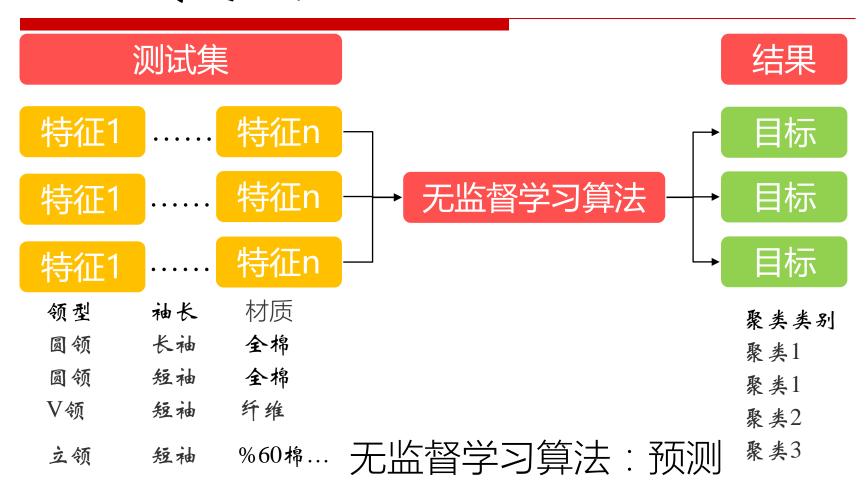
V领 短袖 纤维

立领 短袖 %60棉...

无监督学习算法:训练/学习

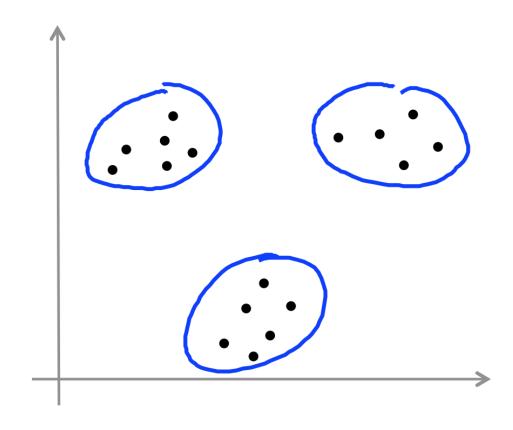


无监督学习





无监督学习





julyedu.com

机器学习的分类

特征1 特征n - 标签

特征1 特征n - 标签

特征1 特征n - 标签

特征1 特征n 未知

特征1 ····· 特征n 未知

训练

监督学习算法

预测

机器学习的分类

特征1 特征n - 未知

特征1 特征n - 未知

特征1 ----- 特征n - 未知

特征1 特征n 未知

特征1 ····· 特征n 未知

训练

无监督学习算法

预测

机器学习的分类

特征1 特征n - **标签**

特征1 ----- 特征n - 未知

特征1 ----- 特征n - 未知

特征1 特征n + 未知

特征1 ····· 特征n + 未知

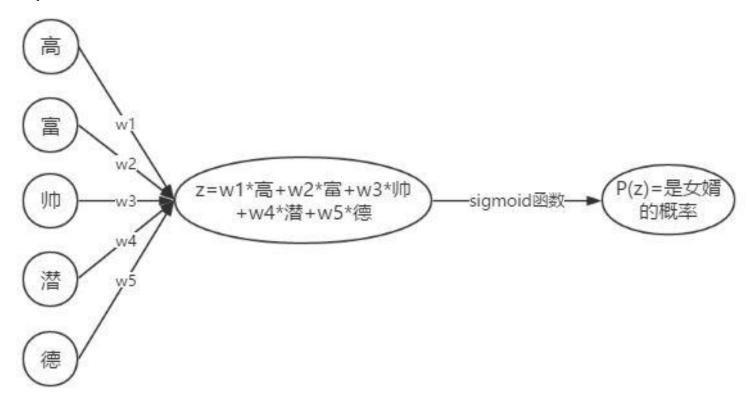
训练

半监督学习算法

预测

机器学习的一般思路

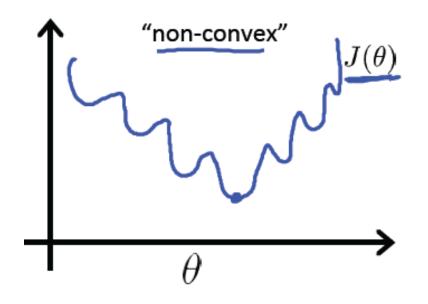
□ 得分函数

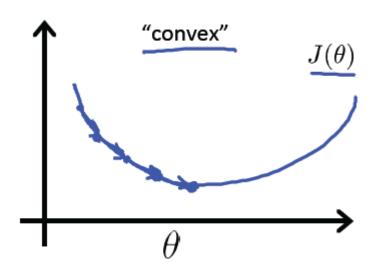




机器学习的一般思路

□损失函数的最优化问题





算法一览

Machine Learning Algorithms (sample)

Continuous

<u>Unsupervised</u>

- Clustering & Dimensionality Reduction
 - o SVD
 - PCA
 - o K-means

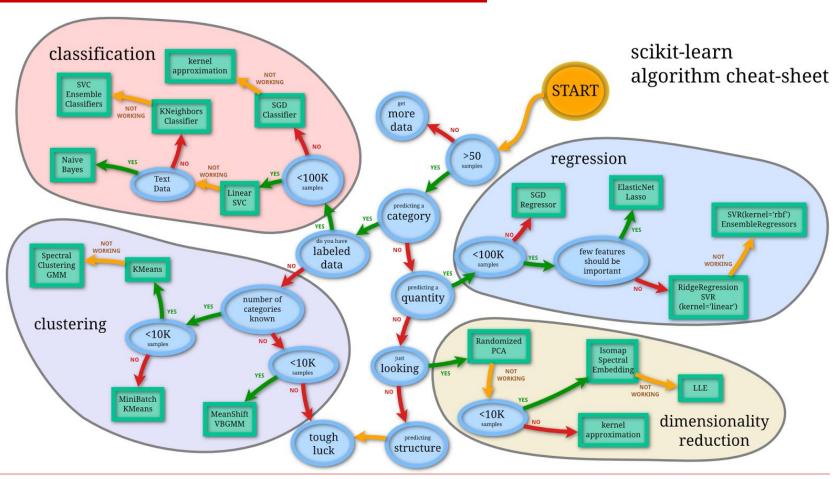
Categorical

- Association Analysis
 - Apriori
 - o FP-Growth
- Hidden Markov Model

Supervised

- Regression
 - Linear
 - Polynomial
- Decision Trees
- Random Forests
- Classification
 - o KNN
 - Trees
 - Logistic Regression
 - Naive-Bayes
 - SVM

算法一览

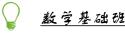




julyedu.com

相关资料

- ☐ Christopher M. Bishop, Pattern Recognition and Machine Learning, Springer-Verlag, 2006
- ☐ Kevin P. Murphy, Machine Learning:A
 Probabilistic Perspective, The MIT Press, 2012
- □ 李航,统计学习方法,清华大学出版社,2012
- □ 周志华, 机器学习,清华大学出版社,2016
- ☐ Machine Learning, Andrew Ng, coursera
- □ 机器学习基石/技术, 林轩田, coursera



高等数学回顾

- □ 微积分之:两边夹定理/夹逼定理
- 旦 当 $x \in U(x_0,r)$ 时,有 $g(x) \le f(x) \le h(x)$ 成立,并且 $\lim_{x \to x_0} g(x) = A$, $\lim_{x \to x_0} h(x) = A$, 那么

$$\lim_{x \to x_0} f(x) = A$$

导数

- □ 简单的说,导数就是曲线的斜率,是曲线变化快慢的反应
- □ 二阶导数是斜率变化快慢的反应, 表征曲线 的凸凹性
 - 在GIS中,往往一条二阶导数连续的曲线,我们 称之为"光顺"的。
 - 还记得高中物理老师肘常念叨的吗:加速度的 方向总是指向轨迹曲线凹的一侧



常用函数的导数

$$C'=0$$

$$(x^n)' = nx^{n-1}$$

$$(\sin x)' = \cos x$$

$$(\cos x)' = -\sin x$$

$$(a^x)' = a^x \ln a$$

$$(e^x)' = e^x$$

$$(\log_a x)' = \frac{1}{x} \log_a e$$

$$(\ln x)' = \frac{1}{x}$$

$$(u+v)' = u' + v'$$
 $(uv)' = u'v + uv'$

$$(uv)' = u'v + uv'$$

Taylor公式 – Maclaurin公式

$$f(x) = f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0) + \frac{f''(x_0)}{2!}(x - x_0)^2 + \dots + \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!}(x - x_0)^n + R_n(x)$$

$$f(x) = f(0) + f'(0)x + \frac{f''(0)}{2!}x^2 + \dots + \frac{f^{(n)}(0)}{n!}x^n + o(x^n)$$



方向导数

□如果函数Z=f(x,y)在点P(x,y)是可微分的, 那么,函数在该点沿任一方向L的方向导数 都存在,且有:

$$\frac{\partial f}{\partial l} = \frac{\partial f}{\partial x} \cos \varphi + \frac{\partial f}{\partial y} \sin \varphi$$

□其中,↓为X轴到方向L的转角。

梯度

 \square 设函数Z=f(x,y)在平面区域D内具有一阶连续偏导数,则对于每一个点 $P(x,y) \in D$,向量

$$\left(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}\right)$$

为函数z=f(x,y)在点P的梯度,记做gradf(x,y)

- □ 梯度的方向是函数在该点变化最快的方向
 - 考虑一座解析式为Z=H(x,y)的山,在 (x_0,y_0) 的梯度是在该点坡度变化最快的方向。
- □ 梯度下降法
 - 思考:若下山方向和梯度呈 B 夹角,下降速度是多少?

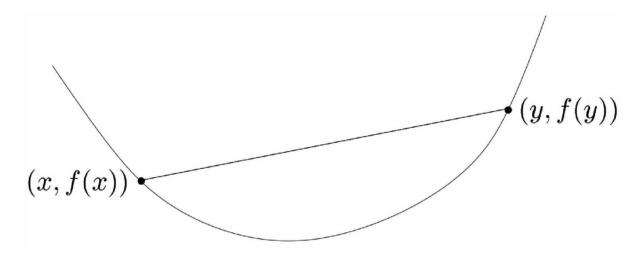


凸函数

□ 若函数f的定义域domf为凸集,且满足

$$\forall x, y \in \text{dom } f, 0 \le \theta \le 1, \ \ \hat{f}$$

$$f(\theta x + (1 - \theta) y) \le \theta f(x) + (1 - \theta) f(y)$$



凸函数的判定

- □ 定理: f(x)在区问[a,b]上连续,在(a,b)内二阶可导,那么:
 - 若f''(x) > 0,则f(x)是凸的;
 - 若f''(x) < 0,则f(x)是凹的

□ 即: 一元二阶可微的函数在区间上是凸的, 当且仅当它的二阶导数是非负的

凸函数

□ 凸函数的表述

$$f(\lambda x_1 + (1-\lambda)x_2) \le \lambda f(x_1) + (1-\lambda)f(x_2)$$

ƒ为凸函数,则有:

$$f(\theta_1 x_1 + \dots + \theta_n x_n) \le \theta_1 f(x_1) + \dots + \theta_n f(x_n)$$

其中0 $\le \theta_i \le 1, \theta_1 + \dots + \theta_n = 1.$

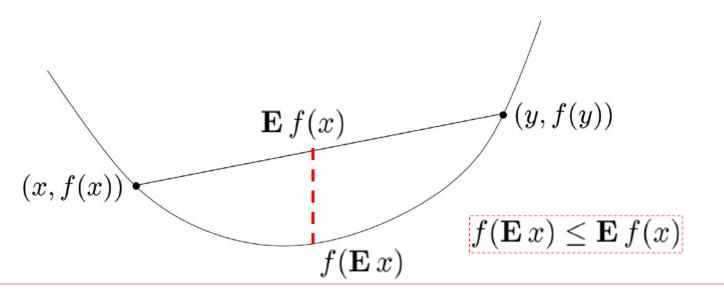
□ 意义:可以在确定函数的凸凹性之后,对函数进行不等式替换。

凸函数

□ 若函数f的定义域domf为凸集,且满足

$$\forall x, y \in \text{dom } f, 0 \le \theta \le 1, \ \ \hat{f}$$

$$f(\theta x + (1 - \theta) y) \le \theta f(x) + (1 - \theta) f(y)$$





概率公式

□ 条件概率:

$$P(A|B) = \frac{P(AB)}{P(B)}$$

□ 全概率公式:

$$P(A) = \sum_{i} P(A|B_{i})P(B_{i})$$

□ 贝叶斯(Bayes)公式:

$$P(B_i|A) = \frac{P(A|B_i)P(B_i)}{\sum_{j} P(A|B_j)P(B_j)}$$

常见的概率分布

分	布	参数	数学期望	方差
两点分	布	0	p	p(1-p)
二项分	布	$n \ge 1$, 0	np	np(1-p)
泊松分	布	$\lambda > 0$	λ	λ
均匀分	布	a < b	(a+b)/2	$(b-a)^2/12$
指数分	布	$\theta > 0$	θ	θ^2
正态分	布	$\mu, \sigma > 0$	μ	σ^2



常见的概率分布

概率分布表						
分布名称	概率与密度函数 p(x)	数学期 望	方差	图形		
贝努里分 布 两点分布	$p_k = \begin{cases} q, & k = 0 \\ p, & k = 1 \end{cases}$ 0	p	pq			
二项分布 b(k,n,p)	$b(k, n, p) = \binom{n}{k} p^k q^{n-k}$ $k = 0, 1, \dots, n$ 0	пр	пра			
泊松分布 p(k, A)	$p(k,\lambda) = \frac{\lambda^k}{k!} e^{-\lambda}, \lambda > 0$ $k = 0, 1, 2, \dots, n$	λ	A			



M

丛	Jan	玄	Λ	士

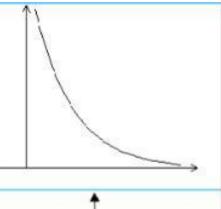
econtropist.	
指数分	*
1日 大人刀	пþ
30 SESTION	

$$p(x) = \begin{cases} \lambda e^{-\lambda x}, & x \ge 0 \\ 0, & x \le 0 \end{cases}$$

$$\frac{1}{\lambda}$$

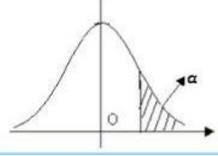
$$\lambda > 0, 常数$$

$$\frac{1}{\lambda}$$



$$p(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} e^{-(x-a)^2/2a^2}$$

$$N(a, \sigma^2)$$
 $-\infty \langle x \langle \infty, a, \sigma \rangle 0$,常数



均匀分布
$$p(x) = \begin{cases} \frac{1}{b-a}, & a \le x \le b \\ 0, & \text{其他} \end{cases}$$

$$\frac{a+b}{2} \qquad \frac{(b-a)^2}{12}$$

a < b. 常数

$$\frac{a+b}{2}$$

$$\frac{(b-a)^2}{12}$$



概率与统计的关注点

□ 概率论问问题的方式:

装箱问题

- □ 将12件正品和3件次品随机装在3个箱子中, 每箱装5件,则每箱中恰有1件次品的概率是 多少?
- □ 数理统计问问题的方式:

例:正态分布的矩估计

□在正态分布的总体中采样得到n个样本: X₁,X₂...X_n,估计该总体的均值和方差。



概率与统计的关注点

□ 根据是否已知整体进行区分:

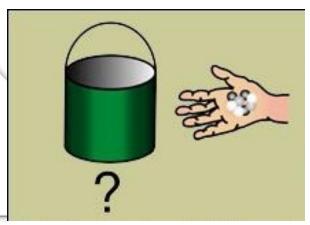
装箱问题

- □ 将12件正品和3件次品随机装在3个箱子中, 每箱装5件,则每箱中恰有1件次品的概率是 多少?
- □ 统计问题是概率问题的逆向工程:

例:正态分布的矩估计

□ 在正态分布的总体中采样得到n个样本: X₁,X₂...X_n,估计该总体的均值和方差。







概率统计与机器学习的关系

特征1 特征n - 标签

特征1 特征n - 标签

特征1 ····· 特征n 标签

特征1 特征n - 未知

特征1 ----- 特征n 未知

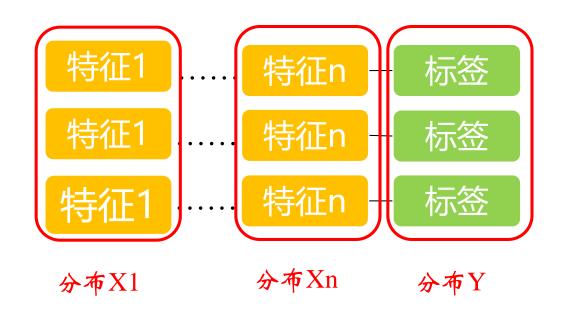


监督学习算法





概率统计与机器学习的关系



□可基于各个分布的特性来评估模型和样本

概率统计与机器学习的关系

- □ 统计估计的是分布,机器学习训练出来的是模型,模型可能包含了很多分布。
- □ 训练与预测过程的一个核心评价指标就是模型的误差。
- □ 误差本身就可以是概率的形式,与概率紧密相关。
- □ 对误差的不同定义方式就演化成了不同损失函数的定义方式。
- □ 机器学习是概率与统计的进阶版本。(不严谨的说法)

重要统计量

- □ 都是描述全局(整体)统计量
 - 期望
 - 方差
 - 协方差

期望

- \square 离散型 $E(X) = \sum_{i} x_{i} p_{i}$
- D 连续型 $E(X) = \int_{-\infty}^{\infty} xf(x)dx$
- □ 即:概率加权下的"平均值"

方差

□ 定义

$$Var(X) = E\{X - E(X)\}^2\} = E(X^2) - E^2(X)$$

 \square 无条件成立 Var(c)=0

$$Var(X+c)=Var(X)$$

$$Var(kX) = k^2 Var(X)$$

□ X和Y独立

$$Var(X + Y) = Var(X) + Var(Y)$$

■ 此外,方差的平方根,称为标准差

协方差

- □ 性质:

$$Cov(X,Y) = Cov(Y,X)$$

$$Cov(aX + b, cY + d) = acCov(X, Y)$$

$$Cov(X_1 + X_2, Y) = Cov(X_1, Y) + Cov(X_2, Y)$$

$$Cov(X,Y) = E(XY) - E(X)E(Y)$$

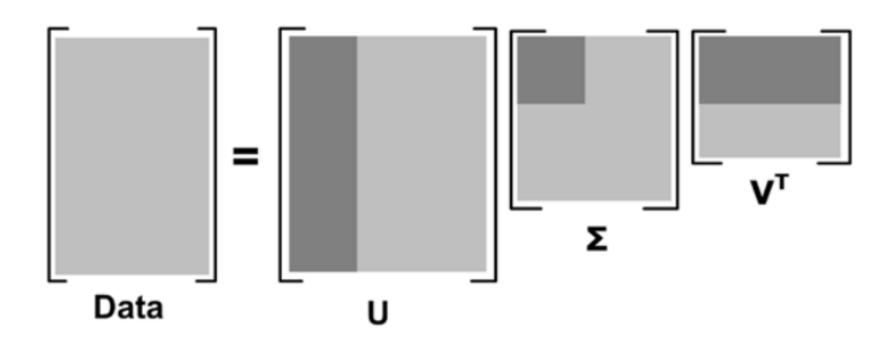
A·X的几何意义

● 矩阵绝不是把一堆数用括号括起来! 本课件中,假设 $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 。

$$\underbrace{\begin{bmatrix} 2 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}}_{\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{2 \times 2}} \underbrace{\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}}_{\mathbf{X} \in \mathbb{R}^2} = \underbrace{\begin{bmatrix} 1 \\ 5 \end{bmatrix}}_{\mathbf{b} \in \mathbb{R}^2} \tag{1}$$

$$\underbrace{\begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 4 & -6 & 0 \\ -2 & 7 & 2 \end{bmatrix}}_{\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{3 \times 3}} \underbrace{\begin{bmatrix} u \\ v \\ w \end{bmatrix}}_{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^3} = \underbrace{\begin{bmatrix} 5 \\ -2 \\ 9 \end{bmatrix}}_{\mathbf{b} \in \mathbb{R}^3} \tag{2}$$

SVD的几何意义





矩阵乘法在计算中的优势

- □将很多for循环写成矩阵或者向量乘法的方式。
- □矩阵计算模块在底层有优化。
- □ Numpy进行矩阵运算很快

感谢大家!

恳请大家批评指正!

